

nachsem **SELEXION**

Une autre vision de l'occasion !

Toyota RAV-4 2.5 Hybrid



Première immatriculation : 06-2024

Kilométrage : 39447 km

Carburant : Hybride

Puissance : 131 kw / 178 ch

Transmission : cvt

Cylindrée : 2487 cm³

Emissions de CO² : 0 g/km

A voir à :

Route de Waimes, 94

4960 Malmedy

Tél. : 080/410038

39.790€

TVA non-déductible

• CARACTÉRISTIQUES

- **Portes:** 5
- **Cylindrée:** 2487
- **Transmission:** ALL
- **Emission de CO₂:** 0 g/km
- **Historique kilométrique:** 
- **Garantie en mois:** 93
- **Fiscalité:** 13 CV
- **Consommation (en l/100 km):** 0 l/100km
- **Norme Euro:** 6

• EQUIPEMENT STANDARD

- • Accoudoir
- • Aide au stationnement avant
- • Airbag passager
- • Alerte de franchissement involontaire de lignes
- • Apple CarPlay
- • Avertisseur angle mort
- • Aide au stationnement arrière
- • Airbag conducteur
- • Airbags latéraux
- • Android Auto
- • Assistant au freinage d'urgence
- • Banquette arrière rabattable

- • Bluetooth
- • Climatisation automatique, bi-zone
- • Commande vocale
- • Détection des panneaux routiers
- • Dispositif mains libres
- • Frein de stationnement électronique
- • Isofix
- • Jantes en alliage
- • Lève-vitres avant électrique
- • Phares antibrouillards
- • Régulateur de vitesse/distance
- • Rétroviseurs rabattable électriquement
- • Senseurs lumière
- • Système d'appel d'urgence
- • Système de navigation (GPS)
- • Verrouillage centralisé
- • Vitres teintées
- • Volant multifonctions
- • Caméra de recul
- • Cockpit digital
- • Contrôle de traction
- • direction assistée
- • Ecran tactile
- • Hayon arrière électrique
- • Jantes 18"
- • Lève-vitres arrière électrique
- • Ordinateur de bord
- • Radio numérique
- • Rétroviseur intérieur anti-éblouissement autom.
- • Roue de secours
- • Senseurs pluie
- • Système de contrôle de la pression pneus
- • USB
- • Verrouillage centralisé sans clé
- • Volant en cuir

Contactez-nous à propos de cette voiture



Votre contact

Billy Jottard
080/41.00.38

*Route de Waimes, 94
4960 Malmedy*

JTMR63FV20J046871